

Robot interface module for AX



ÜBERSICHT

Die Feldbuskommunikation zwischen Stromquelle und Robotersteuerung erfolgt über spezifische Module. Das Protokoll ist kundengemäß wählbar.

Am häufigsten wird Ethernet IP verwendet. KUKA und Beckhoff nutzen Ethercat. Profinet & Profibus ist typisch für Siemens und Modbus kommt bei Universal Robot zum Einsatz. DeviceNet ist ein typisches Netzwerkprotokoll in älteren Systemen.

BESTELLNUMMERN

RX 701 1200 – M40 EtherNet/IP RJ45 2
RX 702 1200 – M40 PROFINET RJ45 2
RX 703 1200 – M40 EtherCAT RJ45 2
RX 704 1200 – M40 Modbus TCP RJ45 2
RX 705 4100 – M40 PROFIBUS D89 1
RX 706 3100 – M40 DeviceNet 1
RX 707 2200 – M40 DeviceNet M12 2

TECHNISCHE DATEN

Robot interface module for AX

Bestellnummer

Siehe dazu die Technischen Daten.